

# 南阳机器人控制系统维修机械臂维修

产品名称	南阳机器人控制系统维修机械臂维修
公司名称	郑州明川自动化设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	郑州市金水区北环路116号中方园东区8号楼6单元一楼
联系电话	037155501720 13333864455

## 产品详情

D : BOOT : 当推动配电运作时, 是不是实行寻找起点 0 : 不想做起点重归  
1 : 自动完成起点重归(通电后, 第一次 Servo On)

ASDA-A3 的 PR 起点重归方式给予起点偏位设置的作用, 可定义起点定位点为坐标轴的随意值, 不一定要设置起点定位点为部位 0, 只需起点定位点明确, 运动轴的坐标系统即可创建。图以 7.1 .3.1 为例子, 设置起点参照点的坐标为 2000(P6.001 = 2000)且电动机在运行通过起点定位点后停靠在坐标位置 1477。这时由于坐标系统已创建, 系统软件自主测算座标

0 位置, 下面只需下发 PR 健身运动指令, 就可以将电动机挪动至随意总体目标部位。

PL 数据信号

Z 单脉冲

H L 回到找Z

S1 E

2000

回起点后坐标 - 1 000 1 000 3000

回起点后电动机部位 1477 0 4000 5000

图 7.1 .3.1 起点界定值

P6.001 起点界定值 通信地址：0602H 0603H